

19 RÉPUBLIQUE FRANÇAISE
INSTITUT NATIONAL
DE LA PROPRIÉTÉ INDUSTRIELLE
PARIS

11 N° de publication :
la n° utiliser que pour les
commandes de reproduction

3/10
2 634 030

21 N° d'enregistrement national : 88 09086

51 Int Cl⁸ : G 02 B 6/24.

12

DEMANDE DE BREVET D'INVENTION

A1

22 Date de dépôt : 5 juillet 1988.

30 Priorité :

43 Date de la mise à disposition du public de la
demande : 80PI « Brevets » n° 2 du 12 janvier 1990.

60 Références à d'autres documents nationaux appor-
tés :

71 Demandeur(s) : SAT. SOCIÉTÉ ANONYME DE TELE-
COMMUNICATIONS. — FR.

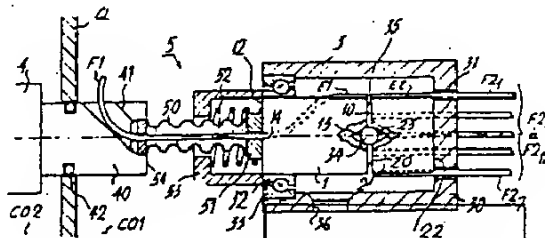
72 Inventeur(s) : Pierre Charles Morillon ; Robert Calevo ;
Gérard André Legeay.

73 Titulaire(s) :

74 Mandataire(s) : Martinet & Lapoux.

54 Commutateur rotatif à fibres optiques.

57 Le commutateur comprend un tambour rotatif 1 sup-
portant une première fibre optique F1 et un tambour stationnaire
2 supportant des secondes fibres optiques F2. Des faces
terminales des fibres sont disposées sensiblement coplanaire-
ment sur des faces diamétrales en regard 10, 20 des tam-
bours, sensiblement égales et disjointes, respectivement. Le
tambour rotatif 1 est précisément aligné avec le tambour
stationnaire 2 grâce à un palier longitudinal à roulement à
billes 32, 33 et à une butée radiale à bille 34 centrale aux
faces en regard. Un accouplement souple par soufflet 50
affranchit la précision requise d'alignement des tambours par
rapport aux déviements d'un arbre moteur 40. L'arbre est
entraîné par un moteur à courant continu associé à une
mémoire contenant les positions angulaires précises des se-
condes fibres F2 relativement à la première fibre F1 et cor-
respondant à des coupleages optimaux.



SE I 99-10 EP

02. 6.-6

SEARCH REPORT

FR 2 634 030 - A1

- 1 -

Commutateur rotatif à fibres optiques

La présente invention concerne un commutateur rotatif destiné à coupler sélectivement une première fibre optique à l'une d'une pluralité de secondes fibres optiques.

5 Dans un commutateur rotatif connu, des extrémités des secondes fibres optiques sont disposées en éventail sur un support stationnaire en forme de secteur de couronne et convergent radialement vers le centre de rotation d'un support rotatif sur lequel est fixée une extrémité de la première fibre optique. La rotation du support rotatif concentrique au support stationnaire
10 permet d'aligner radialement l'une des secondes fibres avec la première fibre, afin de commuter des signaux optiques unidirectionnels ou bidirectionnels de la première fibre vers une seconde fibre sélectionnée.

Une telle disposition en éventail des secondes fibres limite
15 le nombre de secondes fibres à commuter avec la première fibre, pour un rayon donné de la périphérie circulaire intérieure du support en secteur de couronne qui détermine la position des faces terminales des secondes fibres.

Des moyens moteurs pour tourner le support rotatif sont prévus
20 sous la forme d'un moteur électrique pas-à-pas. Le repérage de la position angulaire de chaque seconde fibre optique sur le support stationnaire doit alors s'exprimer en un nombre entier de pas moteur. Ceci implique des contraintes de positionnement très précises des extrémités des secondes fibres, lors de la fabrication du
25 commutateur. Malgré tout le soin apporté à un tel positionnement, un mésalignement périphérique subsiste entre l'extrémité d'une seconde fibre et l'extrémité de la première fibre qui est fonction d'une part de la régularité du pas moteur, d'autre part du nombre de pas par tour. En pratique, le nombre de pas par tour du moteur
30 est inférieur à 1000, et par suite la tolérance sur l'alignement entre fibres est au moins égale à 12 μ m pour un rayon de 2 mm de la périphérie intérieure du support stationnaire. Cette tolérance est incompatible avec un coefficient de pertes par insertion inférieur

- 2 -

à un décibel dans le cas de fibres optiques standards de 50 μm /125 μm .

En outre, l'utilisation d'un moteur pas-à-pas nécessite une consommation en courant à l'arrêt et une commutation relativement lente.

L'invention vise principalement à remédier aux inconvénients de l'agencement mutuel des fibres évoqué ci-dessus.

A cette fin, un commutateur rotatif selon l'invention comprenant un moyen rotatif pour supporter une extrémité d'une première fibre optique, un moyen stationnaire pour supporter des extrémités de plusieurs secondes fibres optiques, et des moyens moteurs pour tourner le moyen rotatif est caractérisé en ce que lesdits moyens rotatif et stationnaire pour supporter sont des tambours coaxiaux rotatif et stationnaire ayant des faces diamétrales en regard sensiblement égales et disjointes sur lesquelles sont sensiblement disposées coplanairement des faces terminales des première et secondes fibres optiques, respectivement.

Selon d'autres aspects de l'invention, le montage à rotation du tambour rotatif permet de l'affranchir des débattements longitudinaux et radiaux d'un arbre moteur entraînant à rotation le tambour rotatif. De préférence, des moyens, tels qu'un palier à roulement à billes à contact oblique, coopérant avec une extrémité du tambour rotatif opposée à ladite face de celui-ci sont prévus pour guider longitudinalement en rotation le tambour rotatif, et des moyens, tels qu'une bille de butée logée dans deux évidements coniques centraux auxdites faces de tambour en regard, coopérant avec lesdites faces en regard sont prévus pour guider radialement le tambour rotatif. Dans ces conditions, pour des fibres standards 50 μm /125 μm , la tolérance de mésalignement de la première fibre avec chacune des secondes fibres est inférieure à $\pm 5 \mu\text{m}$ pour des pertes par insertion inférieure à 1 dB.

Cette tolérance de mésalignement est indépendante de la tolérance sur les débattements de l'arbre moteur entraînant le tambour rotatif grâce à un accouplement souple, par exemple au moyen d'un soufflet en accordéon, entre l'arbre et le tambour rotatif.

- 3 -

L'invention remédie également aux inconvénients du moteur pas-à-pas dans le commutateur connu. En effet, le commutateur selon l'invention comprend des moyens pour entraîner sélectivement et continûment en rotation l'arbre moteur à des positions angulaires de rotation déterminées, non pas par rapport à des pas moteurs, mais par rapport à une position angulaire de référence. Ces moyens pour entraîner peuvent comprendre un moteur à courant continu qui, par nature, peut être arrêté à n'importe quelle position angulaire. En l'occurrence, un tel arrêt correspond à la position angulaire de l'une des secondes fibres optiques. Les positions angulaires de celles-ci sont mémorisées lors de la fabrication et de l'étalonnage en usine du commutateur dans une mémoire incluse dans le commutateur et sont adressables en lecture en fonction de la commutation désirée. Le repérage de la position angulaire de l'extrémité de chacune des secondes fibres correspond précisément à un couplage optique optimum avec la première fibre.

D'autres caractéristiques et avantages de la présente invention apparaîtront plus clairement à la lecture de la description suivante de plusieurs réalisations préférées de l'invention en référence aux dessins annexés correspondants dans lesquels :

- la Fig. 1 est une vue en perspective de deux tambours cylindriques d'un commutateur rotatif selon l'invention ;
- la Fig. 2 est une vue en perspective de deux tambours à surface de révolution convexe d'un commutateur rotatif selon l'invention ;
- la Fig. 3 est une vue schématique partiellement en coupe axiale des principaux éléments mécaniques d'un commutateur selon l'invention ;
- la Fig. 4 est un bloc-diagramme schématique d'un banc d'étalonnage des positions angulaires de secondes fibres optiques pour un commutateur selon l'invention ;
- la Fig. 5 est un diagramme des positions angulaires des secondes fibres optiques ; et
- la Fig. 6 représente une caractéristique de variation de puissance optique reçue par une seconde fibre en fonction de sa position angulaire relativement à la première fibre du commutateur

- 4 -

pour expliquer la recherche d'un couplage optimum entre ces deux fibres.

Selon la réalisation illustrée à la Fig.1, un commutateur rotatif à fibres optiques est destiné à coupler une première fibre optique F1 sélectivement à l'une de douze fibres optiques F2. Selon d'autres variantes, les secondes fibres sont en nombre de deux, quatre, huit ou seize par exemple. Les fibres sont des fibres standards ayant un rapport de diamètre de coeur à diamètre de gaine de 50 μ m/125 μ m, ou bien de 100 μ m/140 μ m, par exemple. Une extrémité E1 de la fibre F1 est fixée le long d'une génératrice d'un tambour cylindrique rotatif 1, au moins sur environ la moitié de cette génératrice voisine des secondes fibres, tandis que les secondes fibres F2 ont des extrémités E2 qui sont fixées tout le long de génératrices d'un tambour cylindrique stationnaire 2 et qui sont régulièrement réparties à la périphérie de celui-ci. Les tambours 1 et 2 sont alignés coaxialement à un axe longitudinal XX' du commutateur et ont un même diamètre et des bases diamétrales respectives 10 et 20 en vis-à-vis écartées de quelques micromètres. A titre d'exemple, le pas d'écartement entre deux secondes fibres F2 voisines est égal à 1 mm environ pour des tambours 1 et 2 ayant un diamètre de 4 mm.

En pratique, les tambours 1 et 2 supportant les fibres peuvent être en métal, tel qu'acier inoxydable traité, ou en saphir ou céramique ou quartz. De préférence, au moins le tambour rotatif 1 est en matériau léger afin d'offrir une inertie faible contribuant à réduire les temps de commutation.

Les tambours sont obtenus par sciage d'un même cylindre ayant un diamètre compris entre 4 et 30 mm. Selon une première variante, les tambours sont obtenus par sciage diamétral d'un corps de révolution pour que les faces 10 et 20 diajointes par le sciage soient parfaitement identiques et perpendiculaires à l'axe commun XX' des tambours ; puis deux cônes de centrage 13 et 23 sont pratiqués dans les faces externes 12 et 22 des tambours.

Selon une autre variante, dans les bases d'un barreau cylindrique sont d'abord ménagés des cônes de centrage 13 et 23 qui servent de points de centre lors de l'usinage de la périphérie du barreau dans un tour ; puis le barreau usiné est scié en deux

- 5 -

tambours égaux 1 et 2 qui sont retournés chacun à 180° afin que les faces obtenues par sciage constituent des faces externes 12 et 22 des tambours et que les faces à cônes de centrage constituent les faces en regard 10 et 20 des tambours.

5 Les extrémités E1 et E2 des fibres F1 et F2 peuvent être fixées sur les tambours par métallisation et soudure, par collage, par enverrage ou par frettage mécanique, soit directement sur la périphérie lisse des tambours, soit respectivement dans des rainures longitudinales 11 et 22 par exemple à section en V, comme
10 montré à la Fig. 1, ou dans des rainures hélicoïdales. Selon une autre variante, les extrémités de fibre E1 et E2 sont enfilées dans des conduits longitudinaux des tambours. Lors de la pose, les fibres sont tendues.

Pour assurer un bon contact entre les fibres et les
15 tambours-soutiens, l'ensemble des tambours avant sciage, comme montré à la Fig. 2, offre de préférence une surface de révolution convexe usinée en forme de tonneau, afin qu'après sciage diamétral, chaque tambour 1, 2 ait une forme en fuseau sensiblement tronconique à surface convexe.

20 En référence à la Fig. 3, les tambours 1 et 2 sont respectivement montés à rotation et fixés dans un support de guidage cylindrique creux 3 ayant un fond circulaire 30 coaxial à l'axe longitudinal XX'.

Une seconde face 22 du tambour stationnaire 2 est fixée par
25 vis, colle, brasage ou soudure par points laser, coaxialement contre le fond 30 afin que des orifices 31 pratiqués dans le fond soient traversés librement par et alignés avec les secondes fibres F2.

Au niveau de l'embouchure du support 3 et d'une seconde face
30 12 du tambour rotatif 1 est prévu un palier longitudinal qui guide longitudinalement le tambour 1 parallèlement à l'axe XX' du tambour 2 et qui est constamment chargé axialement par un ressort 52 en vue de maintenir le tambour 1 abouté contre le tambour 2. Le palier longitudinal est sous la forme d'un roulement à une rangée de
35 billes à contact oblique qui comprend une bague intérieure 32 montée à glissement autour de l'extrémité du tambour 1 au niveau de la face 12, et une bague extérieure 33 emmanchée sur et en butée

- 6 -

dans un lamage à l'embouchure du support cylindrique 3. Le roulement 32-33 assure un guidage longitudinal du tambour stationnaire 1 avec une précision de 2 μ m environ.

5 Le guidage radial du tambour 1 ainsi que l'écart très faible entre les faces de tambour en vis-à-vis 10 et 20 sont assurés par une butée. Selon la réalisation illustrée à la Fig. 3, cette butée est sous la forme d'une bille 34 en saphir ou en rubia qui est logée dans des évidements de centrage coniques axiaux 13 et 23 en regard pratiqués aux centres des faces 10 et 20 des tambours 1 et 2, afin de ménager un interstice diamétral 35 entre les faces parallèles en regard 10 et 20 ayant une largeur de quelques centaines de micromètres au plus. Dans ce cas, la tolérance de mésalignement radial entre les périphéries des tambours 1 et 2, c'est-à-dire entre l'extrémité E1 de la fibre F1 et l'extrémité E2 de l'une des fibres F2 alignée longitudinalement avec la fibre F1, est inférieure à cinq micromètres pour des pertes par insertion inférieures à 1 dB. En d'autres termes, la cocentricité entre la bille de butée 34 et ses logements 13 et 23 d'une part et le palier à roulement à billes 32-33 d'autre part est meilleure que 2,5 μ m.

20 Selon une autre variante, les logements 13 et 23 ont des trous borgnes diamétraux en regard coaxiaux à l'axe XX', et la butée 34 est un pivot central cylindrique, de préférence à extrémités hémisphériques, monté à rotation axiale dans les trous borgnes.

25 Selon une seconde variante, la butée peut être réalisée par un tourillon axial saillant sur l'une des faces de tambour 10 et 20 et tournant à frottement doux dans un trou borgne axial de l'autre face ; dans ce cas, le frottement est réduit grâce à une extrémité sphérique du tourillon en contact avec un trou tronconique.

30 Lors de la fabrication du commutateur, les faces terminales des extrémités de fibre E1 et E2, après fixation longitudinale relativement précise sur les tambours 1 et 2, peuvent être clivées et polies en faces planes et arasées sensiblement coplanairement avec les faces de tambour en regard 10 et 20 respectivement.

35 Toutefois, la face terminale de l'extrémité E1 de la première fibre optique F1 et/ou des extrémités E2 des secondes fibres optiques peuvent comporter chacune une petite lentille convergente qui est

- 7 -

rapportée ou générée par fusion et qui est disposée sensiblement coplanairement sur la face 10, 20 du tambour respectif.

Une graisse ou un gel de silicone est intercalé dans l'interstice 35 entre les faces 10 et 20 et particulièrement à la périphérie de l'interstice 35 au niveau des faces terminales des fibres. La graisse ou le gel offre un indice de réfraction sensiblement égal à celui des coeurs des fibres afin de réaliser pratiquement une jonction de fibre sans discontinuité d'indice de réfraction. De préférence, un gel de silicones connu ayant un caractère auto-nettoyant est utilisé afin que, grâce au pouvoir d'adhésion du gel sur les faces 10 et 20, le gel essuie les extrémités des fibres lors du montage et des rotations ultérieures du tambour 1 et évite la pénétration de poussières dans l'espace entre les faces terminales des fibres. En outre, un tel gel assure en permanence une liaison interne entre les faces terminales de deux fibres. Le gel est ainsi confiné en permanence entre les faces de tambour 10 et 20 et à la périphérie de celles-ci, ne coule pas par son propre poids et ne s'échappe pas de l'interstice 35 malgré les nombreuses rotations du tambour 1 et les contraintes thermiques et hygrométriques ambiantes.

Selon une autre variante, à la place du gel est déposée une couche de matière anti-reflet dans l'interstice 35 afin d'inhiber toute réflexion interne de signaux optiques provenant de chacune des fibres F1 et F2 au niveau du dioptré coeur de fibre-air sur la face terminale de la fibre.

L'entraînement en rotation axiale du tambour 1 est effectuée par l'intermédiaire d'un arbre moteur 40 relié par des moyens d'accouplement souples 5 à la face externe 12 du tambour 1. Les moyens d'accouplement 5 compensent les tolérances de jeu en rotation de l'arbre 40 qui sont par nature plus grandes que celles exigées pour le tambour rotatif 1, et assurent ainsi un débattement axial et radial de l'arbre 40 plus grand que celui du tambour 1. En outre, une liaison rigide entre l'arbre et le tambour 1 impliquerait un guidage de l'arbre par le tambour rotatif et, par suite une usure du palier 32-33 et de la butée 34 dans le commutateur, et de paliers contenus dans un moteur d'entraînement 4 de l'arbre 40. Le tambour rotatif 1 ne doit pas pouvoir s'incliner

- 8 -

par rapport à l'axe de rotation XX' notamment lors des démarrage et arrêt de l'arbre.

Les moyens d'accouplement 5 comprennent un soufflet cylindrique 50 en élastomère ou en tôle mince, plissé en accordéon selon la réalisation illustrée à la Fig. 3, ou une articulation à un ou deux joints de cardan. Le soufflet 50 est disposé coaxialement à l'axe XX' des tambours, comme montré à la Fig. 3, bien que selon une autre variante, le soufflet puisse être coudé et que l'arbre moteur 40 puisse être oblique à l'axe XX' en vue de diminuer l'encombrement du commutateur. Une première rondelle d'extrémité 51 du soufflet est fixée coaxialement à la base de tambour 12 par vis, colle, brasure ou soudure. Le ressort hélicoïdal 52 est guidé axialement dans une bague 53 prolongeant la bague intérieure 32 du roulement à billes 32-33 et solidaire de celle-ci, et entoure la rondelle de soufflet 51. Le ressort 52 s'appuie contre la face de tambour 12 et contre le fond de la bague 53 traversé par le soufflet 40 et exerce en permanence une poussée axiale du tambour rotatif 1 contre le tambour stationnaire 2 par l'intermédiaire de la bille de butée 34. Le ressort 52 rattrape tout jeu de dilatation longitudinale ainsi que le jeu inhérent au roulement à billes 32-33 et maintient constante la largeur de l'interstice très étroit 35.

Une seconde rondelle d'extrémité 54 du soufflet 5 est encastrée à force et collée, brasée ou soudée dans un trou axial à l'extrémité de l'arbre moteur 40. Ce trou constitue une embouchure axiale d'un conduit large coudé 41 débouchant latéralement de l'arbre 40 et dans lequel est glissée la première fibre F1. La fibre F1 est tirée d'une roue de bobinage tournante (non représentée) contenant plusieurs tours de fibre F1 afin de prévoir une longueur suffisante de fibre lors des diverses rotations du tambour 1 et donc des diverses commutations de la fibre F1 aux fibres F2. La fibre F1 traverse librement le conduit 41, le soufflet 50 et un conduit coudé 14 qui est pratiqué dans le tambour 1 entre la base 12 et la périphérie du tambour 1, comme montré à la Fig. 3. Selon une variante montrée à la Fig. 1, la fibre F1 est enroulée d'un tour environ autour du tambour 1 entre le roulement à billes 32-33 et la face 10, et sort latéralement du support 3 à

- 9 -

traverse un orifice large radial 36 de celui-ci ; un coude de la fibre F1 est alors collé sur un méplat 15 du tambour 1.

En pratique, comme montré schématiquement à la Fig. 3, le commutateur est enfermé dans un coffre opaque comprenant un premier
5 compartiment étanche CO1 dans lequel est logé le support 3, les moyens d'accouplement 5 et la roue de bobinage de la fibre F1, et un second compartiment étanche CO2 dans lequel est logé le moteur 4 entraînant en rotation l'arbre 40, et en partie des organes de commande et de contrôle du moteur 4 à relier à un pupitre de
10 commande PC. Les compartiments CO1 et CO2 sont séparés par une cloison étanche CL traversée par l'arbre moteur 40 par l'intermédiaire d'un joint torique d'étanchéité 42. Le moteur 4 comprend un petit moteur électrique à courant continu, du type à balais par exemple, qui doit vaincre des couples résistants
15 relatifs aux frottements de la butée centrale 34, du palier à roulement à billes 32-33, du joint d'étanchéité 42 et de roulements-paliers dans le moteur 4, ainsi que l'inertie de l'équipage mobile 5-1-2, le couple de torsion de la fibre mobile F1 étant négligeable. Compte tenu des faibles oscillations de l'arbre
20 en fin d'alignement de la fibre F1 avec l'une des fibres F2, le temps de commutation entre la fibre F1 et la fibre F2 la plus éloignée et diamétralement opposée à la fibre F1 peut être inférieur à 30 ms, voire à 10 ms. Des essais ont montré que la fibre F1 peut subir 100000 commutations sans dommage.

Après assemblage des divers éléments du commutateur, celui-ci est étalonné en laboratoire afin de repérer très précisément la position angulaire de chacune des secondes fibres optiques F2
25 relativement à la première fibre F1. A cette fin peut être utilisé un banc de mesure et d'étalonnage tel que montré à la Fig. 4.

L'extrémité libre de la première fibre F1 reçoit un signal lumineux collimaté ayant une puissance constante prédéterminée PE à partir d'une source lumineuse SL telle que diode électroluminescente ou diode laser. Les extrémités libres des
30 secondes fibres F2₁ à F2₁₂, par exemple au nombre de douze, sont reliées à travers des moyens optiques de focalisation à des photodétecteurs PD₁ à PD₁₂ du type photowattmètres pour détecter des puissances reçues PR₁ à PR₁₂ respectivement. Les
35

- 10 -

photodétecteurs PD_1 à PD_{12} transmettent par l'intermédiaire de convertisseurs analogiques-numériques respectifs C_1 à C_{12} des mots numériques représentatifs des puissances reçues PR_1 à PR_{12} à une unité centrale de commande UC sous la forme d'un microprocesseur. L'unité UC est reliée notamment à un clavier alphanumérique CL, à un écran EC, et à une mémoire RAM, ME, de positions angulaires α_1 à α_{12} adressable par des adresses A_1 à A_{12} . Le démarrage et l'arrêt du moteur 4 sont commandés à travers un décodeur-convertisseur numérique-analogique C2 par l'unité de commande UC.

Le moteur est également doté d'un capteur de déplacement angulaire CAP connu. Selon une première variante, le capteur est un organe électrique à inductance ou capacité variable tournant avec l'arbre 40, et appelé "résolveur", permettant d'obtenir une position angulaire instantanée de l'arbre avec une précision de l'ordre de 3 minutes, soit $\pm 1,7 \mu m$ sur un diamètre de tambour de 4 mm. Cet organe résolveur est relié à un codeur qui échantillonne des signaux de position angulaire α de l'arbre afin d'établir en code binaire, le sinus et le cosinus de l'angle α , et donc d'indiquer précisément la position angulaire instantanée de l'arbre à 2π près. Selon une seconde variante, le capteur comprend une came solidaire de l'arbre 40 dont la surface active est inclinée par rapport à l'axe de rotation XX' et qui coopère avec un doigt coulissant longitudinalement rappelé par ressort et lié à un potentiomètre. Selon une troisième variante, le capteur comprenant au moins un photocoupleur coopérant avec un disque solidaire de l'arbre 40 et ayant de très nombreuses fentes très fines et réparties circulairement. La tension de sortie aux bornes du capteur CAP est représentative de la rotation angulaire de l'arbre 40 par rapport à un axe de référence OR qui est signalée en permanence à l'unité UC à travers un codeur-convertisseur analogique-numérique C3.

La procédure de recherche de couplage maximum entre la première fibre $F1$ et chacune des secondes fibres $F2_1$ à $F2_{12}$ est la suivante, en référence aux Figs. 5 et 6.

Initialement au repos, l'arbre moteur 40 est à une position angulaire αI par rapport à l'axe de référence OR. Si l'on suppose pour cette position αI qu'aucune puissance lumineuse n'est reçue

- 11 -

par tous les photodétecteurs PD_1 à PD_{12} , l'unité UC déclenche le démarrage du moteur 4 pour la rotation de l'arbre 40 et arrête le moteur dès que l'un des photodétecteurs transmet une puissance reçue PO supérieure à un seuil prédéterminé de puissance PS , par exemple correspondant à un coefficient de pertes par insertion, $10 \log(PE/PO)$, inférieur à 3 dB. Au photodétecteur ayant reçu la puissance PO est attribuée une adresse A_1 que l'on suppose correspondre à la fibre $F2_1$ et au photodétecteur PD_1 . L'arbre 40 est alors à une position angulaire α_0 qui, a priori, correspond à un mésalignement de quelques dizaines de microns au plus entre la fibre $F1$ et la fibre $F2_1$.

L'optimisation de la puissance reçue est ensuite déterminée de la manière suivante. L'unité UC commande la rotation de l'arbre 40 pour une variation angulaire prédéterminée $\Delta\alpha = \alpha_1 + \alpha_0$, ou $\Delta\alpha = \alpha_1 - \alpha_0$, de telle sorte qu'à la position α_1 la puissance P_1 captée par le photodétecteur PD_1 soit inférieure au seuil PS . Après mémorisation de α_1 et P_1 , l'unité UC commande une rotation de l'arbre 40 en sens inverse de la précédente jusqu'à ce que la puissance reçue par le photodétecteur PD_1 soit à nouveau égale à P_1 , l'arbre étant arrêté à une position α_2 . Comme montré à la Fig. 6, la variation de puissance reçue en fonction de la position angulaire de la fibre $F1$ par rapport à la fibre $F2_1$ est symétrique par rapport à une position α_M correspondant à une puissance maximum P_M reçue par le photodétecteur PD_1 et donc à un alignement correct des fibres $F1$ et $F2_1$. L'unité de commande UC déduit la valeur α_M de la moyenne arithmétique suivante :

$$\alpha_M = (\alpha_1 + \alpha_2) / 2.$$

L'unité UC commande alors la rotation de l'arbre 40 jusqu'à la position angulaire α_M et écrit cette valeur $\alpha_1 = \alpha_M$ à l'adresse A_1 dans la mémoire ME.

Puis l'unité UC active à nouveau le motoréducteur 4 pour que l'arbre 40 tourne d'un angle de $360^\circ / 12 = 30^\circ$ par rapport à la position optimum α_1 , dans le sens des aiguilles d'une montre en référence à la Fig. 5, afin que la fibre $F1$ soit sensiblement en regard de la fibre $F2_2$. Compte tenu des tolérances de positionnement des secondes fibres $F2_1$ à $F2_{12}$, la nouvelle position angulaire de l'arbre 40 ne correspond pas a priori à une puissance

- 12 -

maximum captée par le photodétecteur PD_2 . Une procédure de recherche de position optimale de la fibre $F1$ pour transmettre un maximum de puissance à la fibre $F2_2$ est alors déclenchée, comme décrit précédemment.

5 Cette procédure de recherche est ensuite réitérée automatiquement pour chacune des fibres suivantes $F2_3$ à $F2_{12}$. A la fin de l'étalonnage, la mémoire ME contient aux adresses A_1 à A_{12} les positions angulaires optimales α_1 à α_{12} correspondant aux douze alignements précis de l'extrémité E1 de la fibre $F1$ avec les
10 extrémités E2 des fibres $F2_1$ à $F2_{12}$. Le commutateur est alors prêt à être utilisé pour diverses commutations.

En pratique, le second compartiment de coffret C02 contient, outre le moteur 4, le capteur de déplacement angulaire CAP, la mémoire de position ME, le décodeur-convertisseur C2 et le
15 décodeur-convertisseur C3 qui sont desservis par des prises adéquates sur le coffret. En usine la mémoire ME est alors transformée en mémoire morte en rendant inaccessible à l'utilisateur le circuit d'adressage en écriture dans la mémoire ME, par destruction de fusibles par exemple.

20 Lors de l'utilisation du commutateur rotatif, les prises précitées sont reliées à un pupitre de contrôle de commande PC analogue à l'ensemble incluant l'unité UC, le clavier CL et l'écran EC. Toutefois, en pratique, ce pupitre de commande peut télécommander plusieurs commutateurs selon l'invention. Bien
25 entendu, comme la procédure d'étalonnage de commutateur, toute commutation de la fibre $F1$ vers l'une des fibres $F2_1$ à $F2_{12}$ peut être commandée manuellement ou automatiquement en fonction de signaux d'ordre de commutation prédéterminés.

A chaque instant, l'unité de commande UC du pupitre connaît
30 non seulement la position α_1 à α_{12} de l'arbre 40 avant ou après une commutation, mais également la position angulaire instantanée α de l'arbre au cours d'une rotation-commutation. Un programme préenregistré dans l'unité UC contribue à choisir la plus petite rotation de l'arbre pour commuter la fibre $F1$ à partir de
35 l'alignement de celle-ci avec l'une des fibres $F2_1$ à $F2_{12}$ vers une autre seconde fibre $F2_1$ à $F2_{12}$.

- 13 -

En outre l'unité UC du pupitre contient un programme d'asservissement de la rotation de l'arbre 40 pour une position sélectionnée mémorisée α_1 à α_{12} . En effet, si pour une raison quelconque due à des contraintes extérieures au coffret notamment, l'unité UC constate que la position angulaire de l'arbre indiquée par le capteur CAP est différente de la position sélectionnée, l'unité UC déclenche à nouveau une ou des faibles rotations de l'arbre 40 jusqu'à ce que la position angulaire instantanée α signalée par le capteur CAP soit identique à la position sélectionnée mémorisée.

De préférence, lorsque l'unité UC est télécommandée par des signaux d'ordre de commutation, l'unité UC sélectionne une commutation prioritaire parmi plusieurs commutations demandées simultanément.

Dans tous les cas, l'écran EC indique à un opérateur la position angulaire choisie α_1 à α_{12} et le numéro de la seconde fibre $F2_1$ à $F2_{12}$ correspondante, ainsi que la position angulaire instantanée α par rapport à la position de référence OR.

Selon une autre variante d'utilisation du commutateur, les secondes fibres sont appariées en des paires de fibres voisines $F2_1-F2_2$ à $F2_{11}-F2_{12}$ ou en des groupes de plus de deux fibres optiques. Pour chaque paire, l'une des fibres, par exemple d'indice impair, est utilisée normalement, et l'autre fibre, d'indice pair, constitue une fibre de secours. La mémoire ME est alors partagée en deux sous-mémoires, l'une pour les positions angulaires des fibres d'indice impair, l'autre pour les positions angulaires des fibres d'indice pair. Dans ce cas, dès que l'unité UC reçoit un signal d'alarme indiquant un défaut de transmission dans une seconde fibre d'indice impair, l'unité UC commute automatiquement la fibre $F1$ vers la fibre de secours de la paire correspondante. Après réparation de la fibre pour transmission normale, une commutation en sens inverse est déclenchée soit manuellement, soit automatiquement.

De même, le premier tambour 1 peut supporter des extrémités parallèles de plusieurs fibres optiques $F1$ dont une est utilisée normalement, et les autres en secours. Lors de l'étalonnage, les positions angulaires de chacune des secondes fibres par rapport à

2634030

- 14 -

chacune des premières fibres sont repérées et mémorisées dans la mémoire ME.

- 15 -

RE V E N D I C A T I O N S

1 - Commutateur rotatif comprenant un moyen rotatif (1) pour supporter une extrémité (E1) d'une première fibre optique (F1), un moyen stationnaire (2) pour supporter des extrémités (E2) de plusieurs secondes fibres optiques (F2), et des moyens moteurs (4, 5) pour tourner le moyen rotatif (1), caractérisé en ce que lesdits moyens rotatif et stationnaire pour supporter sont des tambours coaxiaux rotatif et stationnaire (1, 2) ayant des faces diamétrales en regard (10, 20) sensiblement égales et disjointes sur lesquelles sont disposées sensiblement coplanairement des faces terminales des première et secondes fibres optiques (F1, F2) respectivement.

2 - Commutateur rotatif conforme à la revendication 1, caractérisé en ce que les extrémités (E1, E2) de la première fibre (F1) et des secondes fibres (F2) sont fixées sensiblement le long de génératrices des tambours rotatif et stationnaire (1, 2) respectivement.

3 - Commutateur rotatif conforme à la revendication 1 ou 2, caractérisé en ce que les tambours (1, 2) ont des surfaces de révolution convexes.

4 - Commutateur rotatif conforme à l'une quelconque des revendications 1 à 3, caractérisé en ce que les tambours (1, 2) sont obtenus par aciage diamétral d'un corps de révolution au niveau des faces en regard (10, 20), ou au niveau de faces (12, 22) des tambours opposées aux faces en regard (10, 20).

5 - Commutateur rotatif conforme à l'une quelconque des revendications 1 à 4, caractérisé en ce qu'entre lesdites faces en regard (10, 20) des tambours (1, 2) est prévu un interstice (35) rempli d'un gel qui ne coule pas par son propre poids et ne s'échappe pas, ledit gel ayant un indice de réfraction sensiblement égal à celui des fibres optiques (F1, F2).

6 - Commutateur rotatif conforme à l'une quelconque des revendications 1 à 4, caractérisé en ce qu'entre lesdites faces en regard (10, 20) des tambours (1, 2) est prévu un interstice (35) rempli d'une matière anti-reflet.

7 - Commutateur rotatif conforme à l'une quelconque des revendications 1 à 6, caractérisé en ce qu'il comprend des moyens (32, 33) coopérant avec une extrémité (12) du tambour rotatif (1)

- 16 -

opposée à ladite face (10) de celui-ci pour guider longitudinalement en rotation le tambour rotatif (1), et des moyens (34) coopérant avec lesdites faces en regard (10, 20) des tambours (1, 2) pour guider radialement le tambour rotatif (1).

5 8 - Commutateur conforme à l'une quelconque des revendications 1 à 7, caractérisé en ce qu'il comprend des moyens élastiques (52) pour pousser en butée le tambour rotatif (1) vers le tambour stationnaire (2), afin, en outre, de maintenir un écartement constant (35) entre lesdites faces en regard (10, 20).

10 9 - Commutateur rotatif conforme à l'une quelconque des revendications 1 à 6, caractérisé en ce qu'il comprend un support fixe (3) auquel est fixé le tambour stationnaire (2),

15 une palier longitudinal à roulement à billes (32, 33) ayant une bague intérieure (32) guidant à glissement longitudinal une extrémité du tambour rotatif (1) opposée à ladite face (10) de celui-ci et une bague extérieure (33) solidaire du support fixe (3), et

20 une butée radiale (34) logée centralement entre les faces en regard (10, 20) des tambours (1, 2) et en contact partiel avec celles-ci.

25 10 - Commutateur rotatif conforme à la revendication 9, caractérisé en ce que la butée radiale est une bille (34) logée dans deux évidements coniques centraux (13, 23) desdites faces de tambour en regard (10, 20).

30 11 - Commutateur rotatif conforme à la revendication 9 ou 10, caractérisé en ce qu'il comprend un ressort axial (52) logé dans une bague (53) solidaire de la bague intérieure (32) et appliqué contre une autre face (12) du tambour rotatif (1) pour pousser le tambour rotatif vers le tambour stationnaire (2).

35 12 - Commutateur rotatif conforme à l'une quelconque des revendications 1 à 11, caractérisé en ce que les moyens moteurs (4, 5) comprennent un arbre moteur tournant (40) sensiblement coaxial aux tambours (1, 2) et des moyens (5) pour accoupler soûplement l'arbre moteur au tambour rotatif (1).

13 - Commutateur rotatif conforme à la revendication 12, caractérisé en ce que les moyens pour accoupler comprennent un

- 17 -

soufflet (50) ayant des extrémités (51, 54) fixées au tambour rotatif (1) et à l'arbre moteur (40) respectivement.

14 - Commutateur rotatif conforme à la revendication 12 ou 13, caractérisé en ce que la première fibre optique (F1) traverse un conduit coudé (41) de l'arbre moteur (40), axialement lesdits moyens pour accoupler (5), et un conduit coudé (14) pratiqué dans le tambour rotatif (1) entre une extrémité (12) opposée à ladite face (10) du tambour rotatif et la surface périphérique du tambour rotatif (1).

15 - Commutateur rotatif conforme à l'une quelconque des revendications 1 à 14, caractérisé en ce que les moyens moteurs (4, 5) comprennent un arbre moteur tournant (40) lié axialement au tambour rotatif (1), des moyens (4, C2, UC) pour entraîner sélectivement et continûment en rotation l'arbre moteur (40) à des positions angulaires de rotation (α_1 à α_{12}) déterminées par rapport à une position angulaire de référence (OR) et correspondant à des alignements de l'extrémité (E1) de la première fibre (F1) avec les extrémités (E2) des secondes fibres optiques (F2₁ à F2₁₂) respectivement, et des moyens (ME) adressables en lecture par les moyens pour entraîner (4, C2, UC) pour mémoriser lesdites positions angulaires prédéterminées (α_1 à α_{12}).

16 - Commutateur rotatif conforme à la revendication 15, caractérisé en ce qu'il comprend des moyens (CAP, C3) pour capter la position angulaire instantanée (α) de l'arbre moteur (40) par rapport à ladite position angulaire de référence (OR), et des moyens (UC) pour asservir ladite position angulaire instantanée à l'une sélectionnée des positions angulaires prédéterminées (α_1 à α_{12}).

17 - Commutateur rotatif conforme à la revendication 15 ou 16, caractérisé en ce que les moyens pour entraîner comprennent un moteur à courant continu (4) pour la rotation de l'arbre moteur (40) et du tambour rotatif (1).

18 - Commutateur rotatif conforme à l'une quelconque des revendications 15 à 17, caractérisé en ce que lesdites positions angulaires prédéterminées (α_1 à α_{12}) des secondes fibres (F2₁ à F2₁₂) sont chacune déterminées préalablement par recherche précise de couplage optique optimum (PM) entre la seconde fibre et la

- 18 -

première fibre (F1) et par écriture de ladite position angulaire pour ledit couplage optimum dans les moyens pour mémoriser (ME).

1/2

FIG.1

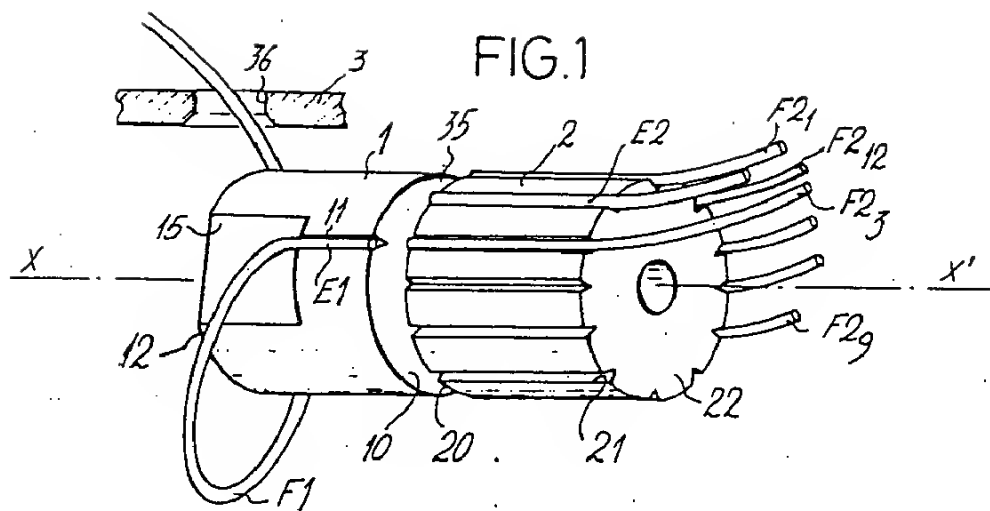


FIG. 2

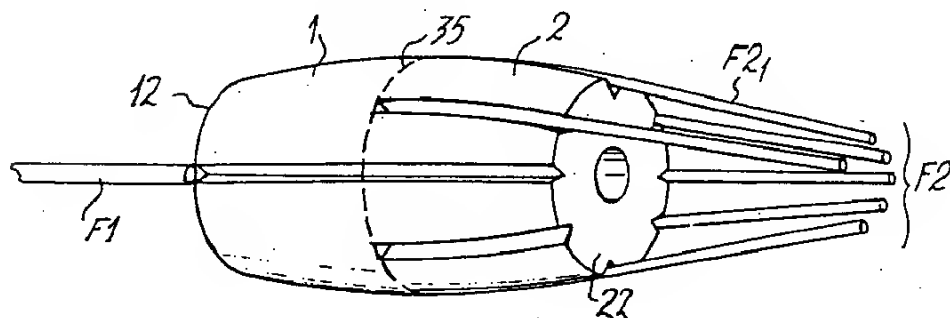
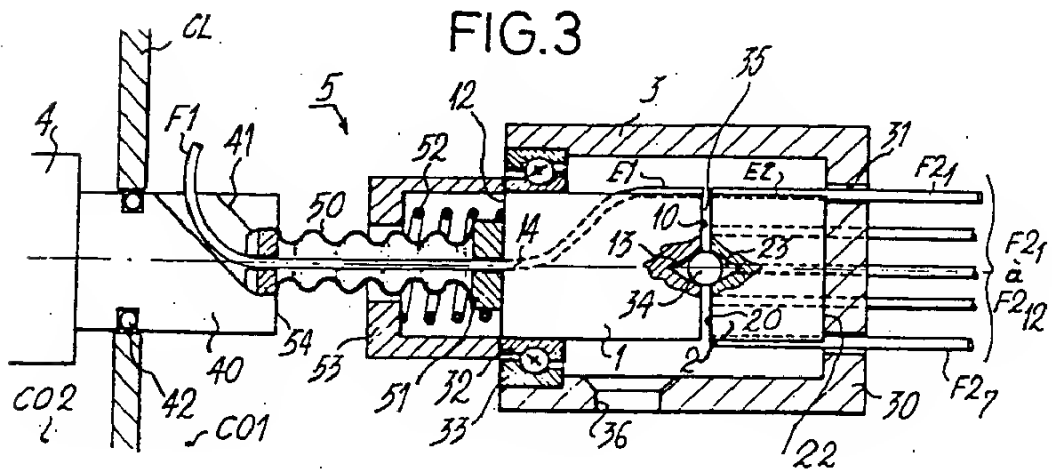


FIG. 3



2/2

FIG. 4

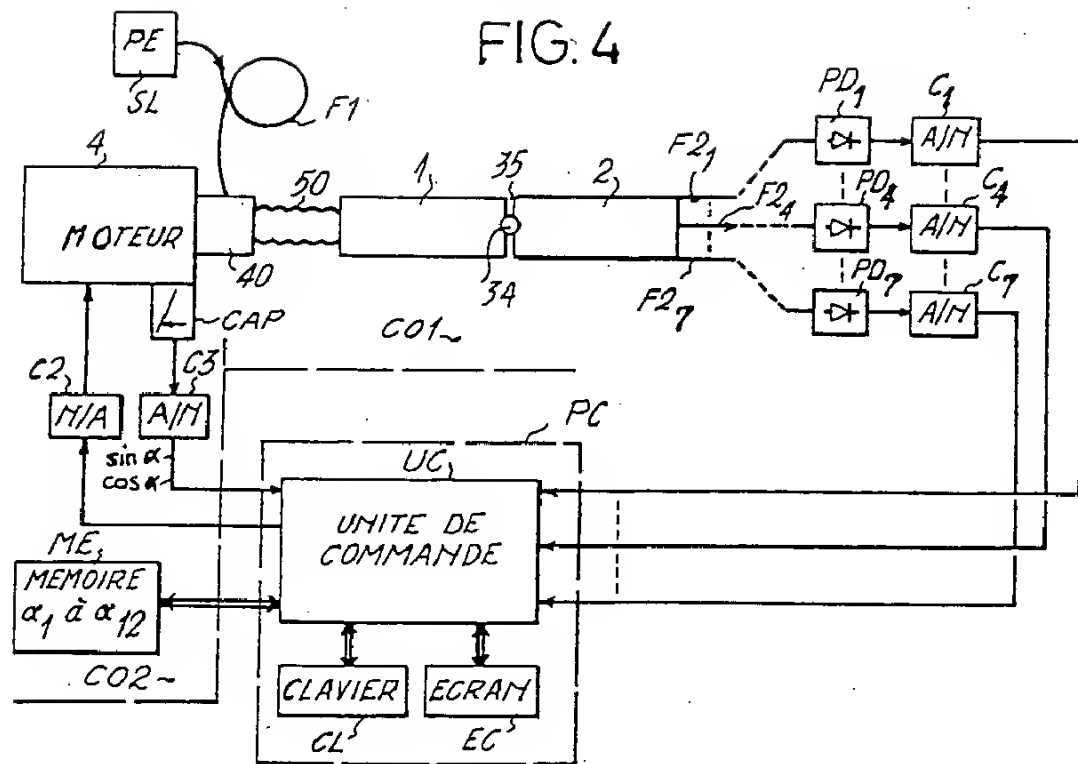


FIG. 5

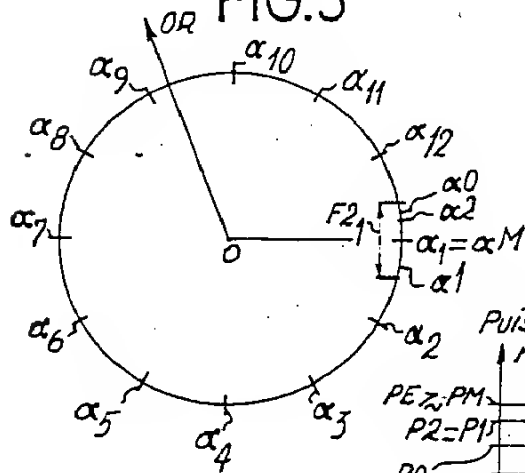


FIG. 6

